

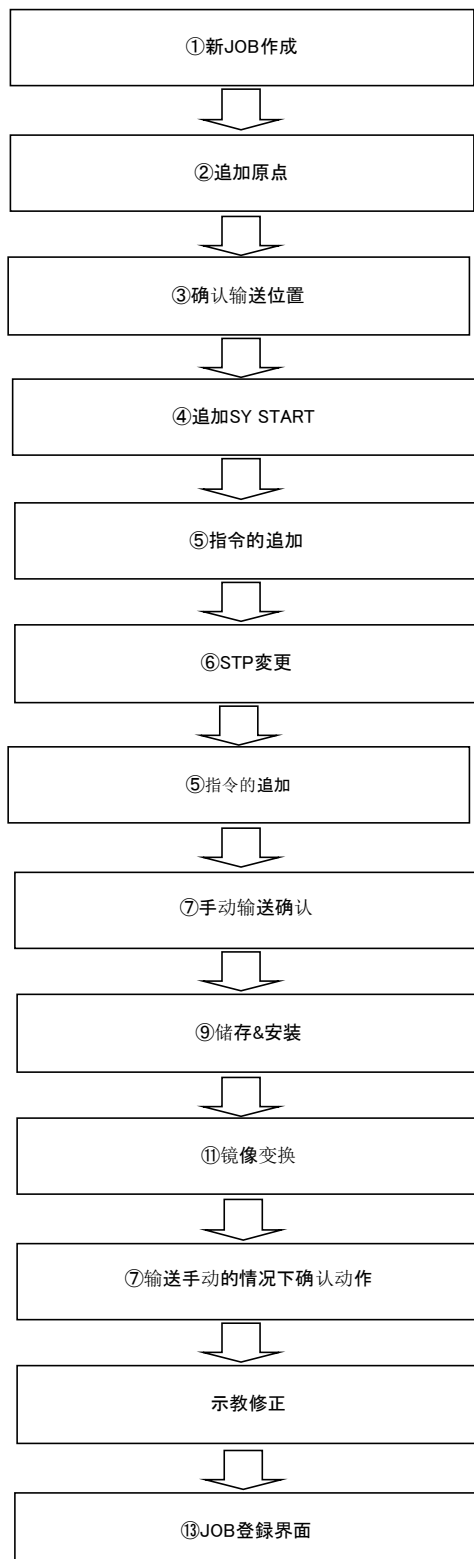
NX100示教器操作書

日付 2013年9月5日
作成 戸村

目 录

①示教模式

②示教流程



③示教操作

- 1)新JOB的作成
- 2)追加原点
- 3)确认输送位置
- 4)追加SY START
- 5)指令的追加
- 6)STP变更
- 7)手动输送确认
- 8)平行移位
- 9)往PC卡里储存 & 安装
- 10)复制JOB
- 11) 镜像变换
- 12)JOB里面的部分 复制 & 粘贴
- 13)程序名称变更
- 14)程序登録界面
- 15)程序登録界面的删除
- 17)异常履历
- 18)编辑模式/管理模式

NX100示教器操作書

日付 2013年9月5日

作成 戸村

示教器 (TP)



按钮名称

- ① 首页菜单
- ② 区域键
- ③ 选择
- ④ 确认
- ⑤ 移位
- ⑥ 插值
- ⑦ 命令一览
- ⑧ 机器人轴的切换
- ⑨ 连锁
- ⑩ 试运行
- ⑪ 示教连锁
- ⑬ 下一页
- ⑭ 变更

NX100示教器操作書

日付 2013年9月5日
作成 戸村

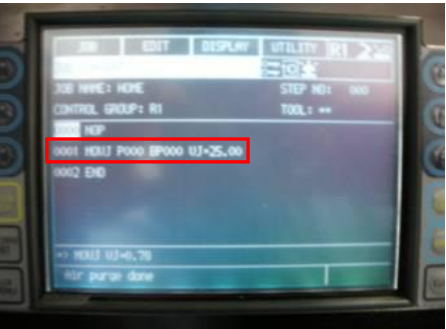
③示教操作

1)新JOBの作成

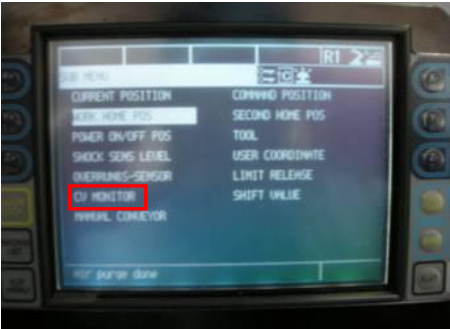
No.	画面	示教器按钮	说明
1	JOB	③ 选择	首页菜单
2	新JOBの作成	③ 选择	
3	JOB名称	③ 选择	
4	名称的输入	④ 确认	
5	备注	※不输入也OK	
6	实行	③ 选择	

2)登陆原点

No.	画面	示教器按钮	说明
1	确认机器人在不在原点		
2	追加原点	① 追加	MOVJ (MOVJ P000 VJ=25.00)
3		④ 确认	

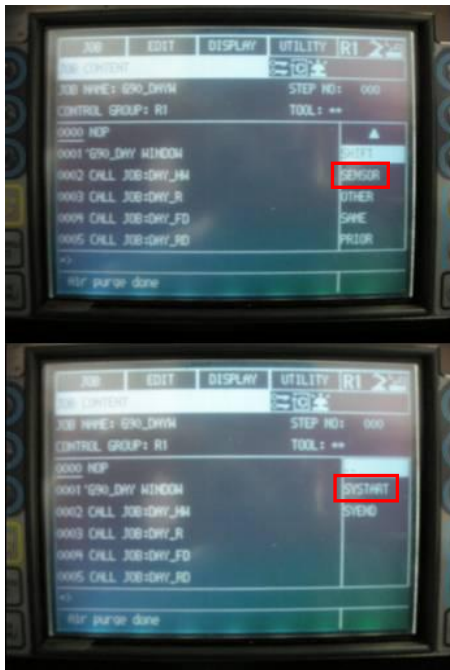


3)确认输送的脉冲



No.	画面	示教器按钮	说明
1	启动LS之前车子的准备情况		
2	输送运转		
3	在示教器上 确认输送脉冲	① 首页菜单	
	机器人		
	输送监视器		
4	确认脉冲	⑬ 下一页	
5	输送停止		C/V=0

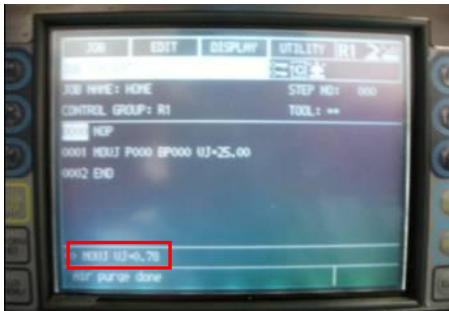
4)SY START的追加



No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开命令一览表	⑦ 命令一览表	
2	传感器	③ 选择	
3	SYSTART	③ 选择	
4	追加	⑭ 変更 × 1	
5		④ 确认	
6	输入STP的数值	③ 选择	STP=0

5)各指令の挿入

No.	画面	示教器按钮	说明
-----	----	-------	----



・SYMOVE⇔MOVEの切換

1	打开程序	③选择	
2	SYMOVE⇔MOVE	⑤shift+⑥補間	



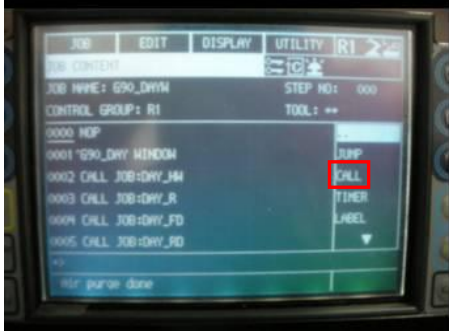
・喷涂 ON/OFF

1	打开程序		
2	喷涂ON/OFF	⑦命令一覧表	
3	设备		
4	SPYON/SPYOF	③选择	
5	追加	⑭変更×1	
6		④确认	



・追加高电压

1	打开程序		
2	打开命令一覧表	⑦命令一覧表	
3	IN/OUT	③选择	
4	DOUT	③选择	
5	Input 16	③选择	DOUT OGH#(16)
6	追加	⑭変更×1	
7		确认	

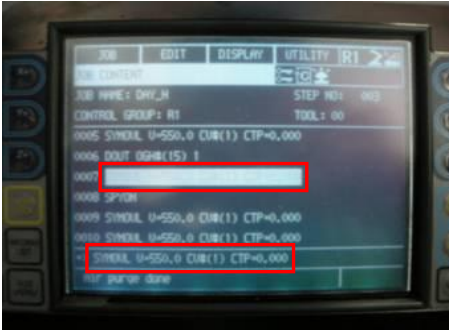


・追加塗装条件段数(CALL JOB)

1	打开程序	③选择	
2	打开命令一覧表	⑦命令一覧表	
3	CONTROL	③选择	
4	CALL	③选择	
5	Select JOB	③选择	CALL JOB:LEVEL1
6	追加	⑭変更×1	
7		④确认	

6)STPの変更

No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		
2	移动坐标	③选择	
3	画面显示下的STP		
4	坐标和STP对齐	③选择	
5	输入数值	④确认 × 2	



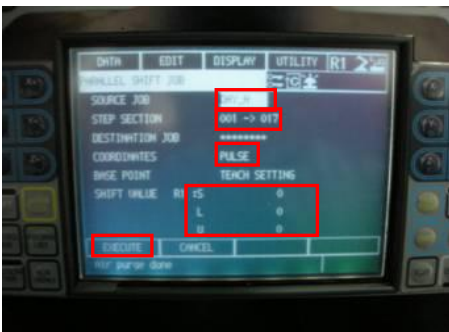
7)输送手动情况下确认动作

No.	画面	示教器按钮	说明
1	机器人	③选择	首页菜单
2	输送手动	③选择	
3	输入数值	④确认	和STP一样的数值
4	有效/无效的选择	有效	
5	打开程序		
6	确认动作	⑨连锁+ ⑩试运行 FWD, BWD	
7	确认所有的不一样 STP		



8)平行shift

No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		
2	AREA键 × 2	②AREA键	
3	使用工具		在界面上移动坐标
4	平行shift	③选择	
5	程序	③选择	在程序选择界面选择
6	选择程序	③选择	
7	输入数值	③选择	输入段数编号 No~No
8	输入数值	③选择	平行移动(X,Y,Z) 单位=mm
9	实行	③选择	
10	YES	③选择	



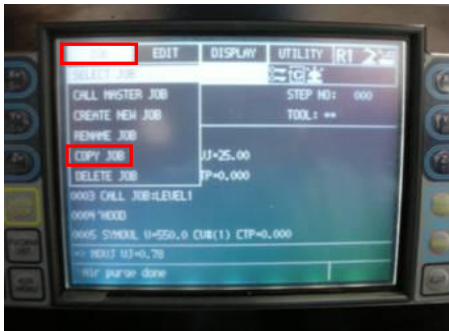
※想调整枪距的情况下
把用户坐标改成工具坐标、-Z在+Z上平行移动

9) 储存&安装

No.	画面	示教器按钮	说明
1	把PC卡插入机器人盘柜		
2	外部记忆	③ 选择	首页菜单
3	储存/安装	③ 选择	
4	JOB	③ 选择	
5	选择JOB	③ 选择	机器人内部如果有两个一样的程序名称是不能安装的
6	YES	④ 确认	

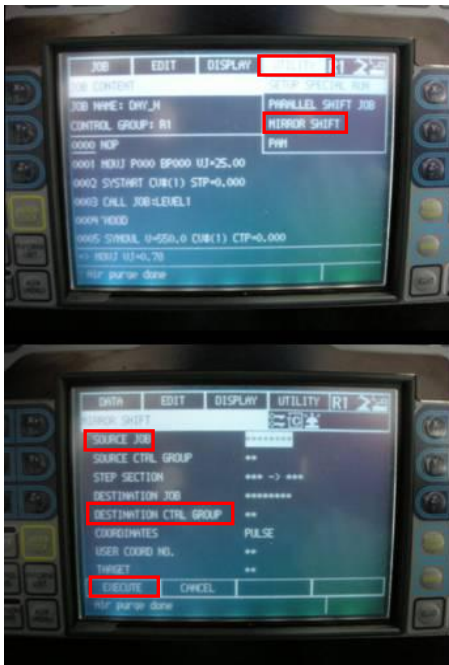


10)复制程序



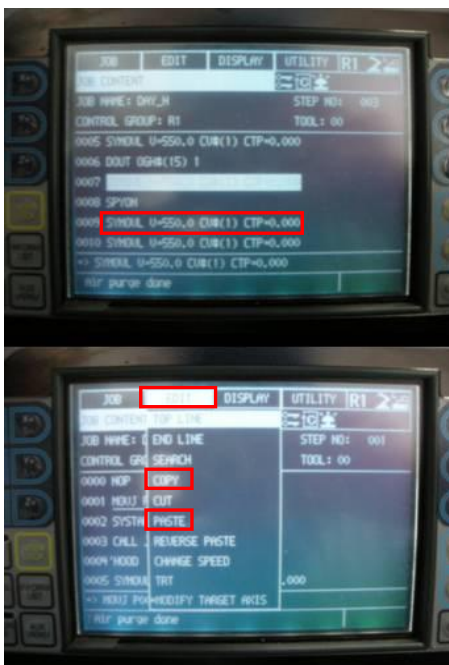
No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		
2	EREA键 ×2	②EREA键	
3	打开程序		
4	复制程序	③选择	
5	输入名称	④确认	
6	YES	③确认	

11)镜像shift



No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		
2	EREA键 ×2	②EREA键	
3	实用工具		在画面上移动坐标
4	镜像shift	③选择	
5	选择程序	③选择	显示程序选择画面
6	选择程序	③选择	
7	镜像后的程序名称	③选择	※如果名称一样是选择不了的
8	名称入力	④确认	
9	机器人控制轴组	R1	
10	实行	③选择	
11	YES	③选择	

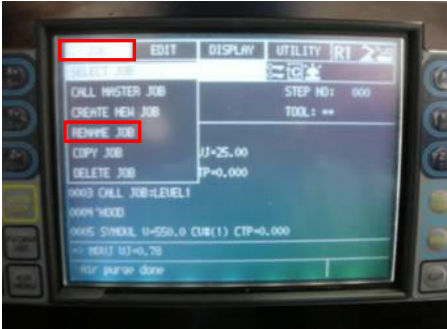
12)程序内的复制&粘贴



No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		
2	移动坐标	⑤shift+③选择	想要复制的段数
3	ERAE键 ×2	②ERAE键	
4	变更		
5	复制	③選択	暂时选择
6	打开程序		想粘贴的程序
7	移动坐标	⑤shift+③选择	想粘贴的位置
8	ERAE键×2	②ERAE键	
9	编辑		
10	粘贴	③选择	

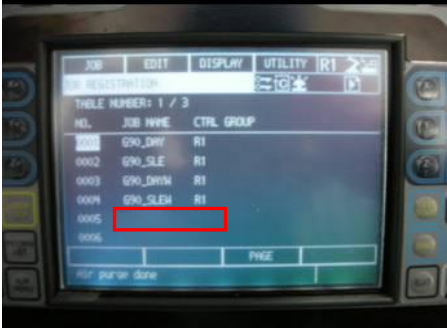
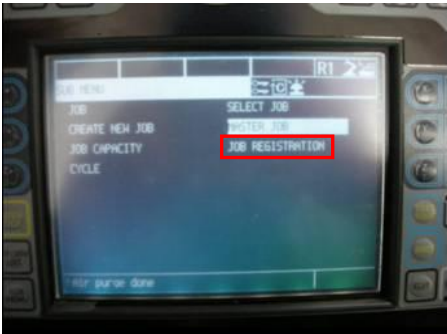
13) 程序名称的变更

No.	画面	示教器按钮	说明
1	打开程序		想变更名称的程序
2	EARE 键 ×2	②EARE 键	
3	打开程序		
4	程序名称的变更	③选择	
5	输入名称	④确认	



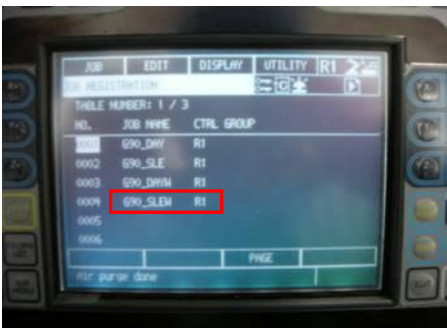
14) 程序登陆界面

No.	画面	示教器按钮	说明
1	程序	③选择	首页菜单
2	程序登陆界面	③选择	显示程序登陆界面
3	移动坐标	③选择	选择登陆的程序
4	选择程序	③选择	登陆



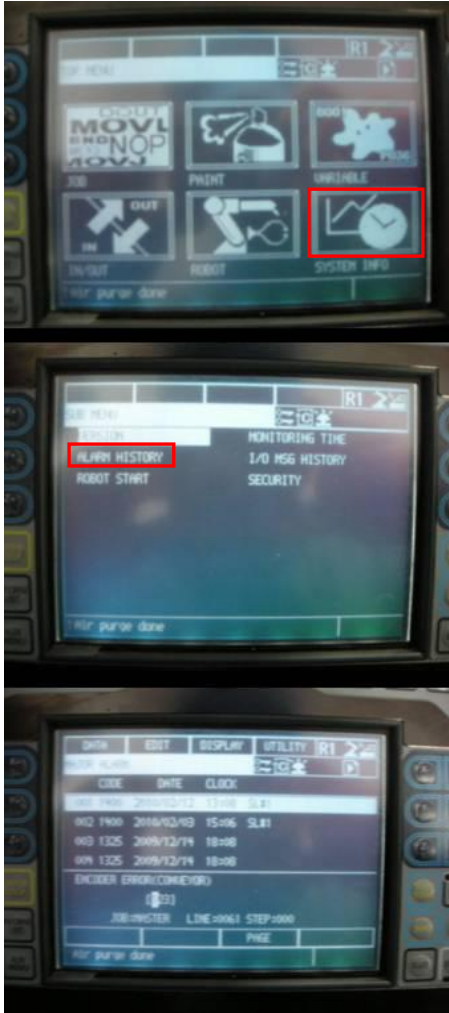
15) 程序登陆界面的删除方法

No.	画面	示教器按钮	说明
1	程序	③选择	首页菜单
2	程序登陆界面	③选择	显示程序登陆界面
3	移动坐标	④确认	想删除的程序



17)异常履历

No.	画面	示教器按钮	说明
1	系统	③选择	首页菜单
2	异常履历	③选择	
3	严重报警、轻微报警、用户报警、离线报警按下一页的按钮可以切换		



18)编辑模式/管理模式

No.	画面	示教器按钮	说明
1	首页菜单	⑮首页菜单	
2	系统	③选择	首页菜单
3	实用工具		
4	编辑模式/管理模式	③选择	
5	输入密码		
6	999999999	④确认	管理模式
7	000000000	④确认	编辑模式

